# Práctica 1 Aprendizaje Automático

Antonio Álvarez Caballero

### Generación y visualización de datos

### Ejercicio 1

En primer lugar, creamos una función que crea un data. frame con valores aleatorios según una distribución uniforme. N es el número de filas del data. frame, dim el número de columnas y rango el rango donde estarán los valores.

```
simula_unif <- function(N, dim, rango){
  res <- data.frame(matrix(nrow = N, ncol = dim))

for(i in 1:N){
   res[i,] <- runif(dim, rango[1], rango[length(rango)])
  }

names(res) <- c("X", "Y")

return(res)
}</pre>
```

#### Ejercicio 2

Del mismo modo creamos una función análoga para la distribución normal o gaussiana.

```
simula_gauss <- function(N, dim, sigma){
  res <- data.frame(matrix(nrow = N, ncol = dim))

for(i in 1:N){
   res[i,] <- rnorm(dim, sd = sqrt(sigma))
}

names(res) <- c("X", "Y")

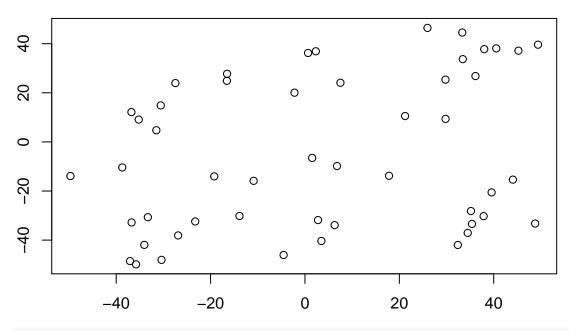
return(res)
}</pre>
```

### Ejercicios 3 y 4

Ahora asignamos los resultados a sendos objetos del tipo data.frame y las dibujamos.

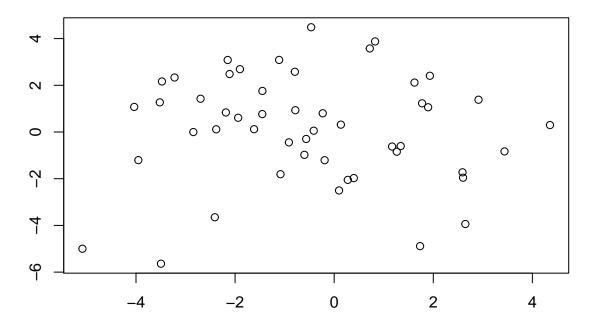
```
muestra.uniforme <- simula_unif(50, 2, -50:50)
muestra.gaussiana <- simula_gauss(50, 2, 5:7)</pre>
```

# Distribución uniforme



plot(muestra.gaussiana, main = "Distribución normal", xlab = "", ylab = "")

# Distribución normal



Ahora escribimos una pequeña función para calular una recta dados dos puntos. Daremos la recta con la ecuación punto pendiente, por lo que tenemos que calcular la pendiente y la desviación.

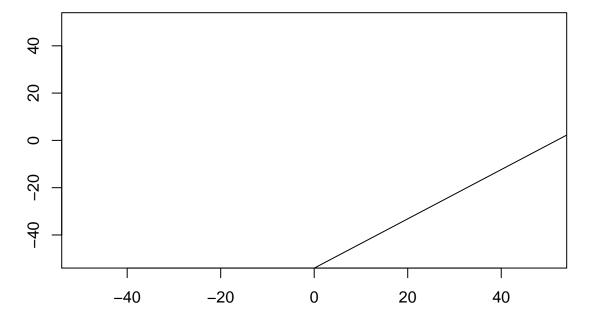
```
simulaRecta <- function(intervalo){
    A <- runif(2, intervalo[1], intervalo[length(intervalo)])
    B <- runif(2, intervalo[1], intervalo[length(intervalo)])

m <- (A[2] - B[2]) / (A[1] - B[1])
    b <- A[2] - m * A[1]

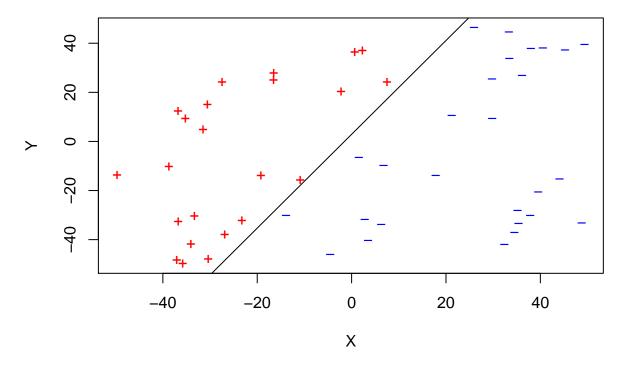
return(c(b,m))
}</pre>
```

Generamos una recta aleatoria en [-50, 50]

```
rectaPrueba <- simulaRecta(-50:50)
plot(1, type="n", xlab="", ylab="", xlim=c(-50, 50), ylim=c(-50, 50))
abline(coef = rectaPrueba)</pre>
```

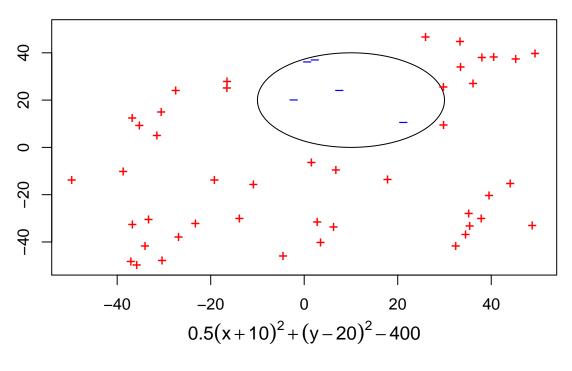


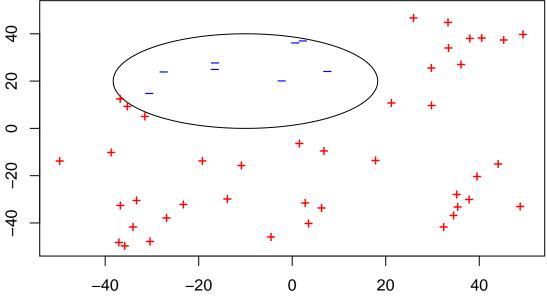
Ahora clasificamos los datos de la muestra uniforme según otra recta aleatoria. Guardamos las muestras clasificadas para próximos ejercicios.

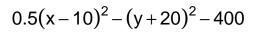


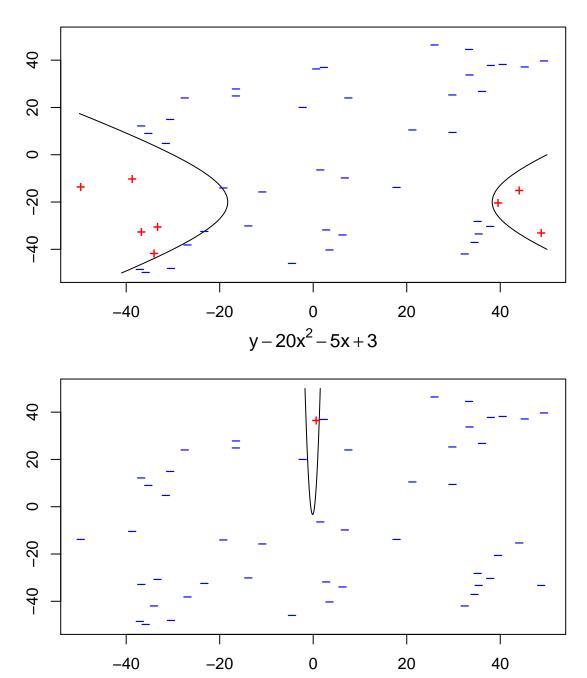
Una vez hemos clasificado los datos con una recta, clasificamos con otro tipo de funciones.

$$(x-10)^2+(y-20)^2-400$$







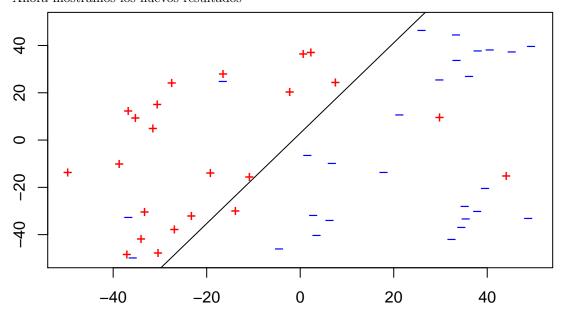


Añadir aquí conclusiones de las regiones nuevas comparadas con la lineal.

Tomamos la muestra clasificada y creamos un vector de booleanos con el 10% TRUE y el restante FALSE. Así luego extraeremos una porción de la muestra.

```
# Tomamos la porción deseada
porcion <- 10
numero.datos.positivos <- ceiling(nrow(muestra.uniforme.positiva) * porcion/100)
numero.datos.negativos <- ceiling(nrow(muestra.uniforme.negativa) * porcion/100)
vector.aleatorio.muestras.positivas <- c(rep(FALSE, numero.datos.positivos),</pre>
    rep(TRUE, nrow(muestra.uniforme.positiva) - numero.datos.positivos))
vector.aleatorio.muestras.negativas <- c(rep(FALSE, numero.datos.negativos),
    rep(TRUE, nrow(muestra.uniforme.negativa) - numero.datos.negativos))
vector.aleatorio.muestras.positivas <- sample(vector.aleatorio.muestras.positivas)</pre>
vector.aleatorio.muestras.negativas <- sample(vector.aleatorio.muestras.negativas)</pre>
muestra.uniforme.positiva.nueva <- muestra.uniforme.positiva[vector.aleatorio.muestras.positivas,</pre>
muestra.uniforme.negativa.nueva <- muestra.uniforme.negativa[vector.aleatorio.muestras.negativas,
muestra.uniforme.positiva.nueva <- rbind(muestra.uniforme.positiva.nueva,
    muestra.uniforme.negativa[!vector.aleatorio.muestras.negativas, ])
muestra.uniforme.negativa.nueva <- rbind(muestra.uniforme.negativa.nueva,</pre>
    muestra.uniforme.positiva[!vector.aleatorio.muestras.positivas, ])
muestra.uniforme.positiva.nueva$Etiqueta <- 1</pre>
muestra.uniforme.negativa.nueva$Etiqueta <- -1
```

Ahora mostramos los nuevos resultados



## Ajuste del algoritmo Perceptron (PLA)

### Ejercicio 1

Vamos a escribir una función que implemente el algoritmo *Perceptron* o *PLA*. *Datos* es un *data.frame* con cada muestra por fila, *label* el vector de etiquetas, el cual debe tener la misma longitud que los datos de muestra, *max\_iter* es el número máximo de iteraciones del algoritmo y *vini* es el vector inicial, que debe tener la misma dimensión que los datos.

```
ajusta_PLA <- function(datos, label, max_iter, vini){</pre>
  cambio <- TRUE
  w <- vini
  iteraciones <- 0
  errores <- 0
  X <- cbind(1,datos)</pre>
  while (cambio && iteraciones < max_iter){
    cambio <- FALSE
    errores <- 0
    for (i in 1:nrow(datos)){
      x_i <- as.numeric(X[i,])</pre>
      prodEscalar <- crossprod(w,x_i)</pre>
      if (sign(prodEscalar) != label[i]){
        cambio <- TRUE
        errores <- errores + 1
        w \leftarrow w + label[i] * x_i
    }
    iteraciones <- iteraciones + 1
  resultado <- list("Peso inicial" = vini ,"Pesos" = w,
                     "Iteraciones" = iteraciones, "Errores" = errores,
                     "Recta" = c(-w[1]/w[3], -w[2]/w[3]))
  return (resultado)
```

Vamos a hacer una simulación de prueba. Tomamos los datos de la muestra uniforme y un vector de etiquetas aleatorio.

```
etiquetas <- t(as.vector(muestra.uniforme.etiquetada["Etiqueta"]))</pre>
vini \leftarrow rep(0,3)
resultado <- ajusta_PLA(muestra.uniforme, etiquetas, 100, vini)
w <- as.vector(resultado$Pesos)</pre>
iteraciones <- as.numeric(resultado$Iteraciones)</pre>
print(iteraciones)
## [1] 3
mediaIteraciones <- 0
for (i in 1:10){
  vini <- runif(3, 0,1)</pre>
  print(vini)
 resultado <- ajusta_PLA(muestra.uniforme, etiquetas, 100, vini)
  mediaIteraciones <- mediaIteraciones + as.numeric(resultado$Iteraciones)</pre>
  print(resultado$Iteraciones)
}
## [1] 0.7120449 0.6921819 0.2605972
## [1] 3
## [1] 0.35961356 0.48126674 0.05552475
## [1] 3
## [1] 0.8716329 0.2241864 0.6137978
## [1] 3
## [1] 0.7852743 0.6781014 0.4587150
## [1] 3
## [1] 0.88137107 0.79311452 0.07931007
## [1] 3
## [1] 0.2620294 0.2664431 0.4751918
## [1] 3
## [1] 0.2555615 0.2817887 0.7604727
## [1] 3
## [1] 0.06461388 0.05177023 0.39075008
## [1] 3
## [1] 0.3270345 0.5473843 0.8684330
## [1] 3
## [1] 0.0992748 0.5737763 0.1939429
## [1] 3
mediaIteraciones <- mediaIteraciones / 10
print(mediaIteraciones)
```

## [1] 3

De estos resultados podemos decir que si los datos son separables, el PLA converge rápidamente.

### Ejercicio 3

Vamos a ejecutar el PLA con un conjunto de datos no separable.

Visto los resultados, podemos afirmar que sobre un conjunto no separable de datos, el PLA no converge y por tanto no da buenas soluciones por muchas iteraciones que le permitamos.

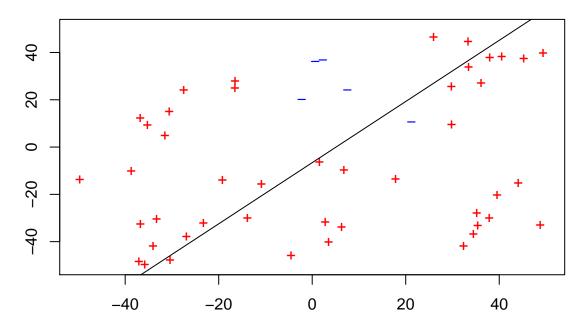
Tomemos la función cuadrática del Ejercicio 7 y realicemos el mismo procedimiento.

```
f \leftarrow function(x,y) \{(x-10)^2 + (y-20)^2 - 400\}
muestra.uniforme.circular <- cbind(muestra.uniforme,</pre>
                                    Etiqueta = sign(f(muestra.uniforme$X, muestra.uniforme$Y)))
etiquetas <- t(as.vector(muestra.uniforme.circular["Etiqueta"]))</pre>
vini \leftarrow rep(0,3)
resultado <- ajusta_PLA(muestra.uniforme.circular[,c("X","Y")], etiquetas, 10, vini)
print(resultado$Errores)
## [1] 20
resultado <- ajusta_PLA(muestra.uniforme.circular[,c("X","Y")], etiquetas, 100, vini)
print(resultado$Errores)
## [1] 10
resultado <- ajusta_PLA(muestra.uniforme.circular[,c("X","Y")], etiquetas, 1000, vini)
print(resultado$Errores)
## [1] 8
plot(1, type="n", xlab="", ylab="", xlim=c(-50, 50), ylim=c(-50, 50))
points(subset(muestra.uniforme.circular,Etiqueta == 1), pch = "+", col = "red")
points(subset(muestra.uniforme.circular, Etiqueta == -1), pch = "-", col = "blue")
abline(coef = resultado$Recta)
4
20
0
-20
                           -20
                                          0
             -40
                                                        20
                                                                      40
```

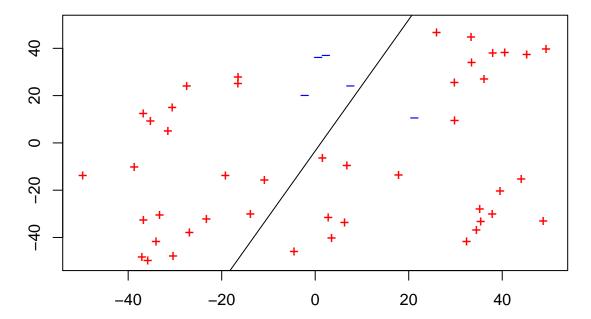
Con este conjunto de datos, en los que la separabilidad tiene forma circular, el PLA no sirve absolutamente de nada: contra más iteraciones, menos clasifica al dejar todos los datos a un lado.

Vamos a modificar la función ajusta\_PLA para que vaya haciendo plot cada iteración.

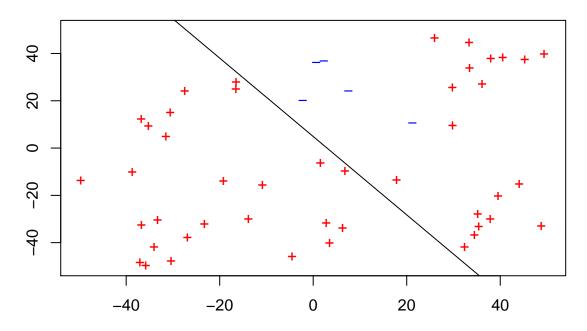
```
ajusta_PLA_PLOT <- function(datos, label, max_iter, vini){</pre>
  cambio <- TRUE
  w <- vini
  iteraciones <- 0
  errores <- 0
  X <- cbind(1,datos)</pre>
  datos.etiquetados <- cbind(datos, Etiqueta = t(label))</pre>
  while (cambio && iteraciones < max_iter){
    cambio <- FALSE
    errores <- 0
    for (i in 1:nrow(datos)){
      x i <- as.numeric(X[i,])</pre>
      prodEscalar <- crossprod(w,x_i)</pre>
      if (sign(prodEscalar) != label[i]){
        cambio <- TRUE
        errores <- errores + 1
        w \leftarrow w + label[i] * x_i
    }
    ### PLOT
    recta <-c(-w[1]/w[3], -w[2]/w[3])
    plot(0, type="n", xlab="", ylab="", xlim=c(-50, 50), ylim=c(-50, 50))
    points(subset(datos.etiquetados,Etiqueta == 1), pch = "+", col = "red")
    points(subset(datos.etiquetados,Etiqueta == -1), pch = "-", col = "blue")
    abline(coef = recta)
    ##############
    iteraciones <- iteraciones + 1
    print(paste("Iteracion", iteraciones))
    print(paste("Errores:",errores))
  resultado <- list("Peso inicial" = vini ,"Pesos" = w,
                     "Iteraciones" = iteraciones, "Errores" = errores,
                     "Recta" = c(-w[1]/w[3], w[2]/w[3]))
  return (resultado)
vini \leftarrow rep(0,3)
resultado <- ajusta_PLA_PLOT(muestra.uniforme.circular[,c("X","Y")], etiquetas, 15, vini)
```



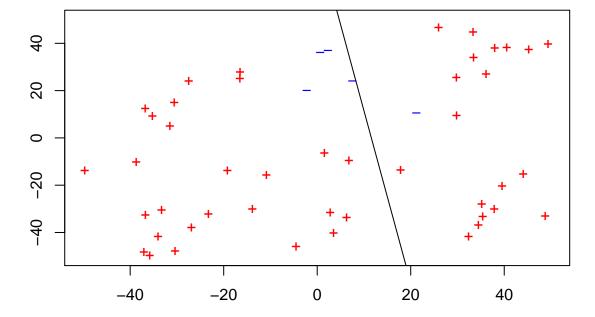
- ## [1] "Iteracion 1"
- ## [1] "Errores: 26"



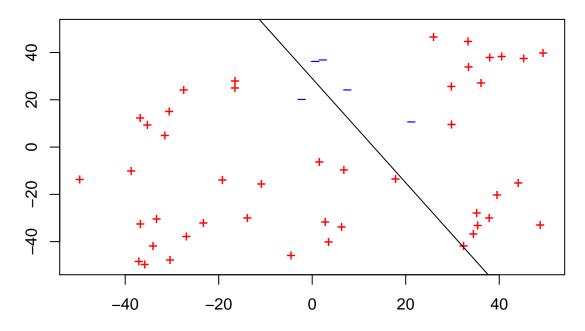
- ## [1] "Iteracion 2"
- ## [1] "Errores: 25"



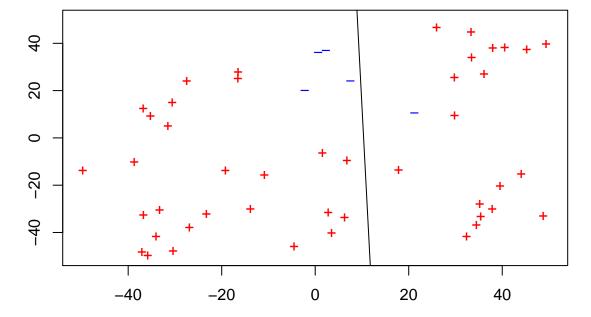
- ## [1] "Iteracion 3"
- ## [1] "Errores: 25"



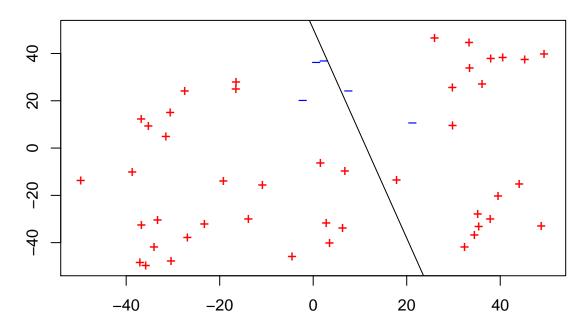
- ## [1] "Iteracion 4"
- ## [1] "Errores: 22"



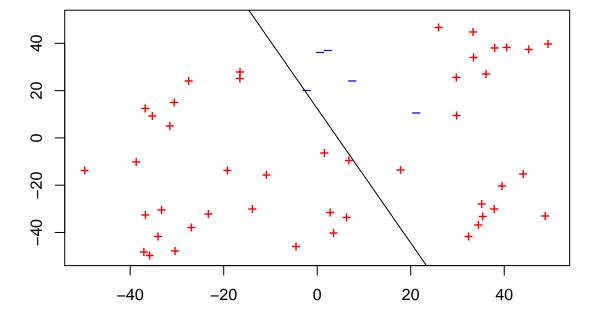
- ## [1] "Iteracion 5"
- ## [1] "Errores: 27"



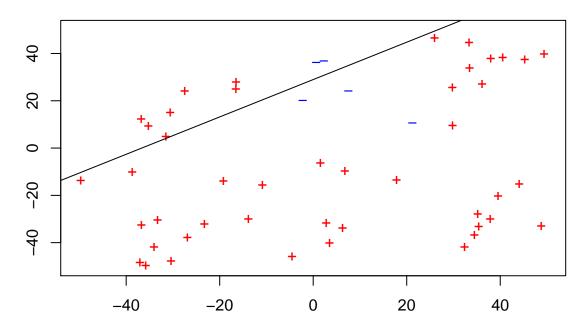
- ## [1] "Iteracion 6"
- ## [1] "Errores: 26"



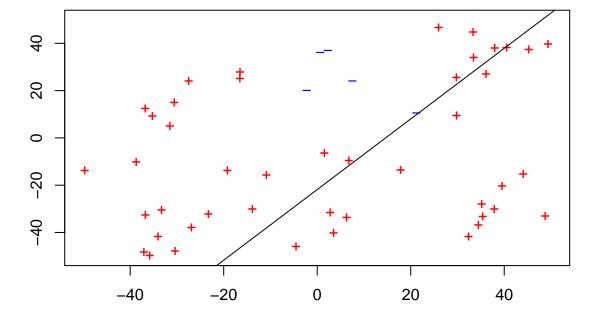
- ## [1] "Iteracion 7"
- ## [1] "Errores: 27"



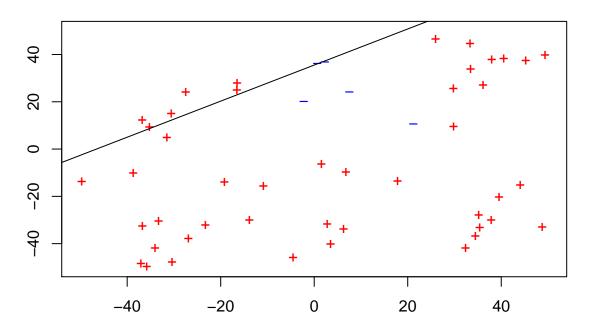
- ## [1] "Iteracion 8"
- ## [1] "Errores: 26"



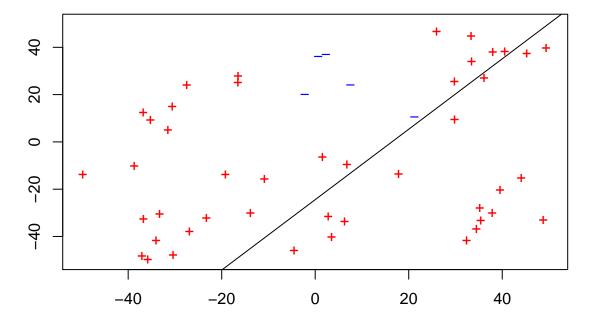
- ## [1] "Iteracion 9"
- ## [1] "Errores: 22"



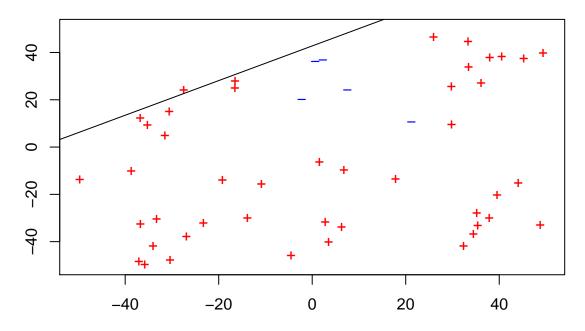
- ## [1] "Iteracion 10"
- ## [1] "Errores: 20"



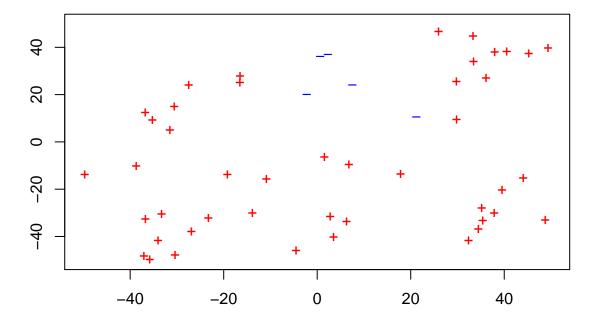
- ## [1] "Iteracion 11"
- ## [1] "Errores: 17"



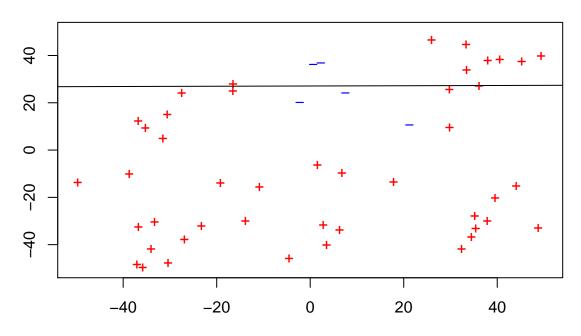
- ## [1] "Iteracion 12"
- ## [1] "Errores: 20"



- ## [1] "Iteracion 13"
- ## [1] "Errores: 17"



- ## [1] "Iteracion 14"
- ## [1] "Errores: 9"



- ## [1] "Iteracion 15" ## [1] "Errores: 15"

## print(resultado\$Errores)

## [1] 15

A la vista de estos resultados, proponemos la siguiente mejora: guardar el mejor resultado en una variable y devolverlo.

```
ajusta_PLA_MOD <- function(datos, label, max_iter, vini){</pre>
  cambio <- TRUE
  w <- vini
  iteraciones <- 0
  errores <- 0
  X <- cbind(1,datos)</pre>
  mejor <- vini
  mejor_errores <- nrow(datos)</pre>
  while (cambio && iteraciones < max_iter){</pre>
    cambio <- FALSE
    errores <- 0
    for (i in 1:nrow(datos)){
      x_i <- as.numeric(X[i,])</pre>
      prodEscalar <- crossprod(w,x i)</pre>
      if (sign(prodEscalar) != label[i]){
        cambio <- TRUE
        errores <- errores + 1
        w \leftarrow w + label[i] * x_i
      }
    if (errores < mejor_errores){</pre>
      mejor <- w
      mejor_errores <- errores</pre>
    iteraciones <- iteraciones + 1
  resultado <- list("Peso inicial" = vini ,"Pesos" = mejor,</pre>
                      "Iteraciones" = iteraciones, "Errores" = mejor_errores,
                      "Recta" = c(-w[1]/w[3], -w[2]/w[3]))
  return (resultado)
}
```

Si lo ejecutamos con el mismo conjunto de antes nos devuelve

```
resultado <- ajusta_PLA_MOD(muestra.uniforme.circular[,c("X","Y")], etiquetas, 15, vini) print(resultado$Errores)
```

## [1] 9